

ロボットNo.	チーム名	ロボット名	出走時刻	走行終了時刻	走行時間	到達距離	探索対象記録				達成				課題達成	特記事項
							対象1	対象2	対象3	対象4	確認走行 区間の自 律走行	1km区間 の自律走 行	1km区間 の自律走 行と探索 対象の発 見	課題コー スを通した 自律走行 (完走)		
1511	横浜国立大学 藤本研究室	PeGASuS	14:19	14:48	29分	160m										オドメトリは用いず、正面水平に見ている計測センサのみによる自律走行にトライ。
1532	明治大学 MORIOKA LAB.	オッスカル	15:00	15:04	4分	80m										1527のロボットと衝突しリタイア。
1515	電気通信大学 知能システム学講座	Cartis	14:59	15:27	28分	800m		○			○					探索対象2を発見後、付近の別ロボットがバックで走行し、危険回避のため非常停止。
1506	宇都宮プロジェクト	アロマックス7	14:50	15:24	34分	870.m	○	○	○	○						探索対象の誤検出8回。車に当たりそうになり非常停止。
1536-2	尾崎研究室(宇都宮大学)	SARA	14:29	15:58	89分	1580m (完走)	○	○	○	○					○	
1550	防衛大学校 滝田研究室	Smart Dump 9	15:15	16:05	50分	1580m (完走)	○	○	○	○					○	
1536-1	尾崎研究室(宇都宮大学)	MAUV	14:48	16:13	85分	1580m (完走)	○	○	○	○					○	

※走行距離は、ロボットの記録によります。
※走行出発時刻と終了時刻については、未確認の部分があります。